

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2005 年 3 月 3 日 (03.03.2005)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2005/018882 A1

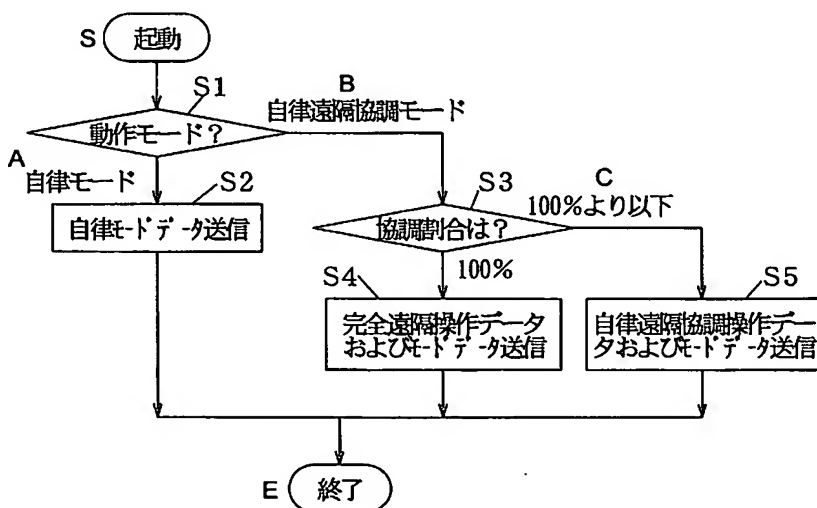
- (51) 国際特許分類: B25J 5/00, 13/00
 (21) 国際出願番号: PCT/JP2003/010578
 (22) 国際出願日: 2003 年 8 月 21 日 (21.08.2003)
 (25) 国際出願の言語: 日本語
 (26) 国際公開の言語: 日本語
 (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社
テムザック (TMSUK CO., LTD.) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県
北九州市 小倉北区木町一丁目 7 番 8 号 Fukuoka
(JP).
 (72) 発明者; および
 (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 馬場 勝之

(BABA,Katsuyuki) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県 北九州市 小倉北区木町一丁目 7 番 8 号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 井野 重秋 (INO,Shigeaki) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県 北九州市 小倉北区木町一丁目 7 番 8 号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 高本 陽一 (TAKAMOTO,Yoichi) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県 北九州市 小倉北区木町一丁目 7 番 8 号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 本木 保成 (MOTOKI,Yasunari) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県 北九州市 小倉北区木町一丁目 7 番 8 号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 森 政男 (MORI,Masao) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県 北九州市 小倉北区木町一丁目 7 番 8 号 株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 城戸 恵一 (KIDO,Kelichi) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県 北九州市 小倉北区木町一

[続葉有]

(54) Title: ROBOT SYSTEM AND REMOTE OPERATION SYSTEM OF ROBOT

(54) 発明の名称: ロボット装置およびロボット遠隔操作システム



S...START

S1...ACTION MODE ?

S2...TRANSMIT AUTONOMOUS MODE DATA

S3...RATIO OF COOPERATION ?

S4...TRANSMIT FULL REMOTE OPERATION DATA AND MODE DATA

S5...TRANSMIT AUTONOMOUS REMOTE COOPERATION
OPERATION DATA AND MODE DATA

E...END

A...AUTONOMOUS MODE

B...AUTONOMOUS REMOTE COOPERATION MODE

C...LESS THAN 100%

(57) Abstract: A robot system capable of autonomous action and requiring no incidental facility in a building in which an abnormal phenomenon can be dealt with. The robot system comprises a means (112) for making a decision whether an autonomous mode is set or an autonomous remote cooperation mode is set, a means (113) performing autonomous action when a decision is made that the autonomous mode is set, a means (117) for judging the ratio of cooperation when a decision is made by the mode decision means that the autonomous remote cooperation mode by the mode decision means is set, a means (118) performing full remote action if the judged ratio of cooperation is 100% remote operation, and a means (119) performing autonomous remote cooperation action if the judged ratio of cooperation is not 100% remote operation.

(57) 要約: 自律的行動が可能なおによりビル内に付帯設備を必要とせず、また異常現象に対して対応することがで

きるロボット装置を提供することを目的とする。自律モードか自律遠隔協調モードかを判定するモー

[続葉有]



丁目7番8号株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 有村 優一 (ARIMURA, Yuichi) [JP/JP]; 〒803-0851 福岡県北九州市小倉北区木町一丁目7番8号株式会社テムザック内 Fukuoka (JP). 古谷 忠義 (FURUYA, Tadayoshi) [JP/JP]; 〒802-0983 福岡県北九州市小倉南区志徳2丁目4番24-403 Fukuoka (JP). 添田 満 (SOEDA, Mitsuru) [JP/JP]; 〒802-0842 福岡県北九州市小倉南区日の出町2丁目1-7-502 Fukuoka (JP). 末廣 利範 (SUEHIRO, Toshinori) [JP/JP]; 〒807-0865 福岡県北九州市八幡西区美吉野町2-13 Fukuoka (JP).

(74) 代理人: 榎本 一郎 (ENOMOTO, Ichiro); 〒802-0001 福岡県北九州市小倉北区浅野1丁目2番39号小倉興産14号館405号 Fukuoka (JP).

(81) 指定国 (国内): CN, US.

(84) 指定国 (広域): ヨーロッパ特許 (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

ド判定手段(112)と、自律モードであるとモード判定手段が判定したときには自律動作を行う自律動作手段(113)と、自律遠隔協調モードであるとモード判定手段が判定したときには協調割合を判定する協調割合判定手段(117)と、判定した協調割合が100%の遠隔操作である場合には完全遠隔動作を行う完全遠隔動作手段(118)と、判定した協調割合が100%の遠隔操作でない場合には自律遠隔協調動作を行う自律遠隔協調動作手段(119)とを有する。